(19) 世界知的所有権機関 国際事務局



I TERRI BENERAN II BERLIK KUDO BUDU BENER BUNI BENER BUNI BUNI BUNI BUNI BENER KUBU BUNI BENERA KOBA KUBU

(43) 国際公開日 2006 年6 月22 日 (22.06.2006)

PCT

(10) 国際公開番号 WO 2006/064625 A1

(51) 国際特許分類: B25J 17/02 (2006.01)

(21) 国際出願番号:

PCT/JP2005/020932

(22) 国際出願日:

2005年11月15日(15.11.2005)

(25) 国際出願の言語:

日本語

(26) 国際公開の言語:

日本語

(30) 優先権データ: 特願 2004-362065

2004年12月14日(14.12.2004) JP

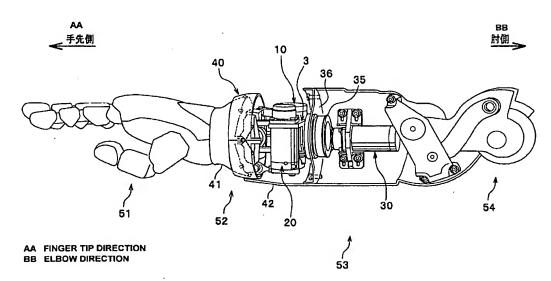
(71) 出願人(米国を除く全ての指定国について): 本田技研 工業株式会社 (HONDA MOTOR CO., LTD.) [JP/JP]; 〒1078556 東京都港区南青山2-1-1 Tokyo (JP).

- (72) 発明者; および
- (75) 発明者/出願人 (米国についてのみ): 普原 善太 (SUG-AWARA, Zenta) [JP/JP]; 〒3510193 埼玉県和光市中央1丁目4-1 株式会社本田技術研究所内 Saitama (JP). 杉山 謙一郎 (SUGIYAMA, Kenichiro) [JP/JP]; 〒3510193 埼玉県和光市中央1丁目4-1 株式会社本田技術研究所内 Saitama (JP). 國生 政義 (KOKUSHIYOU, Masayoshi) [JP/JP]; 〒3510193 埼玉県和光市中央1丁目4-1 株式会社本田技術研究所内 Saitama (JP).
- (74) 代理人: 磯野 道造 (ISONO, Michizo); 〒1020093 東京都千代田区平河町 2 丁目 7番 4号 砂防会館別館内磯野国際特許商標事務所気付 Tokyo (JP).
- (81) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の国内保護が可能): AE, AG, AL, AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, HR, HU,

/続葉有/

(54) Title: JOINT STRUCTURE FOR ROBOT

(54) 発明の名称: ロボットの関節構造



(57) Abstract: A joint structure for a robot, causing a connection body (51) connected to a robot link to be operated relative to the robot link. The joint structure has a first motor (10) for up-down swing motion of the connection body (51), a second motor (20) for side-to-side swing motion of the connection body, and a third motor (30) for twist motion of the connection body. The first motor (10) and the second motor (20) are arranged such that their output shafts are parallel to each other and are orthogonal to the robot link. The third motor (30) is installed such that its output shaft is displaced from the center axis of the twist motion of the connection body.

(57) 要約: ロボットリンクに対し、ロボットリンクに結合される結合体(51)を動作させるロボットの関節構造であって、結合体(51)の縦振り動作を行わせる第1モータ(10)と、結合体の横振り動作を行わせる第2モータ(20)と、結合体のねじり動作を行わせる第3モータ(30)とを備え、第1モータ(10)と第2モータ(20)とは、第1モータ(10)の出力軸と第2モータ(20)の出力軸とが互いに平行とな

WO 2006/06462;

ID, IL, IN, IS, KE, KG, KM, KN, KP, KR, KZ, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LV, LY, MA, MD, MG, MK, MN, MW, MX, MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PG, PH, PL, PT, RO, RU, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SM, SY, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, YU, ZA, ZM, ZW.

(84) 指定国(表示のない限り、全ての種類の広域保護が可能): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LS, MW, MZ, NA, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), ヨーロッパ (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE,

IS, IT, LT, LU, LV, MC, NL, PL, PT, RO, SE, SI, SK, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

添付公開書類:

一 国際調査報告書

2文字コード及び他の略語については、定期発行される各PCTガゼットの巻頭に掲載されている「コードと略語のガイダンスノート」を参照。